- トルク制限レベルをパラメータで設定するか、アナログ入力端子（端子 1、4）により行うか選択できます。
  また、正転（力行 / 回生）、逆転（力行 / 回生）のトルク制限レベルを個別に設定することができます。

Pr.	設定範囲	内　容
810	0（初期値）	パラメータ設定によるトルク制限
	1	端子 1、4 へのアナログ入力によるトルク制限
812	0 ～ 400%	正転回生時のトルク制限レベルを設定します。
	9999（初期値）	**Pr.22** またはアナログ端子の値で制限
813	0 ～ 400%	逆転力行時のトルク制限レベルを設定します。
	9999（初期値）	**Pr.22** またはアナログ端子の値で制限
814	0 ～ 400%	逆転回生時のトルク制限レベルを設定します。
	9999（初期値）	**Pr.22** またはアナログ端子の値で制限

- 端子 1（端子 4）からのアナログ信号によりトルク制限レベルを設定する場合は、**Pr.810** ＝“1”、**Pr.868 (Pr.858)** ＝“4” とします。
- 加減速時のトルク制限値を **Pr.816、Pr.817** で設定できます。
- リアルセンサレスベクトル制御、ベクトル制御時のトルク制限動作において、**Pr.803** により低速領域と定出力領域のトルク特性を変更できます。

Pr.803 設定値	低速領域のトルク特性	定出力領域のトルク特性
0（初期値）	トルク上昇 *1	モータ出力一定
1	トルク一定	トルク一定
10	トルク一定	モータ出力一定
11	トルク上昇 *1	トルク一定

*1　リアルセンサレスベクトル制御時のみ有効になります。

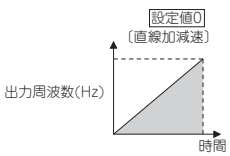
- トルク制限が動作してモータが失速した場合に、アラーム停止させることができます。アラーム停止する出力トルクを **Pr.874** に設定します。
- **Pr.811** によりパラメータ設定によるトルク制限の設定単位を 0.1 %から 0.01 %単位にできます。
- **Pr.800** で V/F 制御、アドバンスト磁束ベクトル制御を選択すると、**Pr.22** はストール防止動作レベルとして動作します。

Pr. 24 ～ 28　Pr.4 の項参照

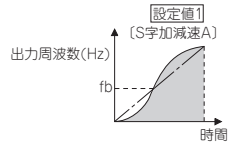
加減速パターンとバックラッシュ対策

Pr.	GROUP	名称	Pr.	GROUP	名称
29	F100	加減速パターン選択	140	F200	バックラッシュ加速時中断周波数
141	F201	バックラッシュ加速時中断時間	142	F202	バックラッシュ減速時中断周波数
143	F203	バックラッシュ減速時中断時間	380	F300	加速時 S 字 1
381	F301	減速時 S 字 1	382	F302	加速時 S 字 2
383	F303	減速時 S 字 2	516	F400	加速開始時の S 字時間
517	F401	加速完了時の S 字時間	518	F402	減速開始時の S 字時間
519	F403	減速完了時の S 字時間			

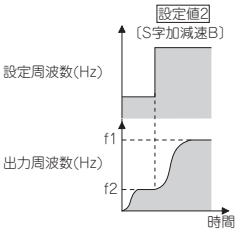
用途に合った加減速パターンを設定できます。
また、加速 / 減速時にパラメータで設定した周波数、時間でいったん加減速を中断するバックラッシュ対策を設定することができます。



- 直線加減速（設定値 “0”、初期値）
  インバータ運転では、加速、減速など周波数の変更時には、モータおよびインバータに無理がかからないよう出力周波数を直線的に変化（直線加減速）させて、設定周波数に到達させるようにしています。

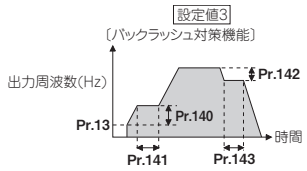


- S 字加減速 A（設定値 “1”）
  工作機器主軸用途など
  基底周波数以上の高速領域まで短時間で加減速する必要がある場合に使用します。

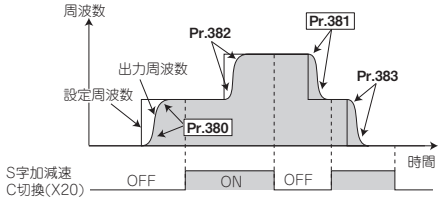


- S 字加減速 B（設定値 “2”）
  コンベアなどの荷崩れ防止用途など
  現在周波数（f2）から目標周波数（f1）までを常に S 字として加減速しますから、加減速時のショックを緩和する効果があり、荷崩れ防止などに効果的です。

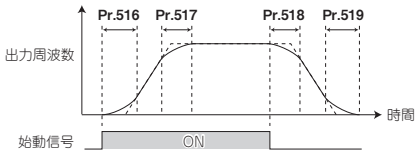
- バックラッシュ対策（設定値 “3”、**Pr.140 ～ Pr.143**）
  バックラッシュを回避するため、加減速中に一時的に加減速を中断します。加減速を中断する周波数と時間を **Pr.140 ～ Pr.143** に設定します。



- S 字加減速 C（設定値 “4”、**Pr.380 ～ Pr.383**）
  S 字加減速 C 切換（X20）にて加減速カーブを切り換えます。
  Pr.380 ～ Pr.383 に加速時間を 100% として、S 字を描く時間の割合 (%) を設定します。



- S 字加減速 D（設定値 “5”、**Pr.516 ～ Pr.519**）
  S 字加減速の S 字動作部分に要する時間を **Pr.516 ～ Pr.519** に設定します。



- 二乗低減トルク加減速（**Pr.29** ＝ “6”）
  ファンやブロアなどの二乗低減トルク負荷を短時間で加速、減速するのに適しています。
  出力周波数＞基底周波数となる領域では直線加減速となります。